

拒絶理由通知書

特許出願の番号	特願 2 0 0 6 - 5 2 0 4 3 4
起案日	平成 2 1 年 5 月 1 5 日
特許庁審査官	松永 謙一 4 4 1 9 3 U 0 0
特許出願人代理人	岩橋 文雄 (外 2 名) 様
適用条文	第 2 9 条第 2 項、第 3 6 条

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものです。これについて意見がありましたら、この通知書の発送の日から 6 0 日以内に意見書を提出してください。

理 由

理由 1

この出願の下記の請求項に係る発明は、その出願前に日本国内又は外国において、頒布された下記の刊行物に記載された発明又は電気通信回線を通じて公衆に利用可能となった発明に基いて、その出願前にその発明の属する技術の分野における通常の知識を有する者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第 2 9 条第 2 項の規定により特許を受けることができない。

理由 2

この出願は、特許請求の範囲の記載が下記の点で、特許法第 3 6 条第 6 項第 2 号に規定する要件を満たしていない。

記 (引用文献等については引用文献等一覧参照)

[理由 1 について]

- ・請求項 1, 2
- ・引用文献 1, 2
- ・備考

引用文献 1 には、ロボット本体 1 1 と、回動自在な複数のアーム 1 2 と、ワイヤ送給装置 1 7 と、先端のアームに支持したトーチ 1 6 と、前記トーチ 1 6 に溶接ワイヤ 1 5 を送給するためのトーチケーブル 1 4 とを備えた溶接ロボット 1 0 が、前記ワイヤ送給装置 1 7 を前記ロボット本体 1 1 に回動軸を中心に回動可能に設けることが記載されている (第 4 頁第 4 ~ 1 4 行、第 6 頁第 3 ~ 1 5 行、図 1 ~ 4 参照)。

また、引用文献2にも、天吊り用の溶接ロボットが、ワイヤ送給装置を、回転軸を中心に回転可能にアームに設けることが記載されている（段落【0017】、段落【0018】、図1，2参照）。

してみると、溶接ロボットにワイヤ送給装置を回転可能に設けることは、従来周知の技術といえる。

また、上記引用文献1，2に記載された発明の構成を備えた溶接ロボットが、床置きでも天井吊りでも使用可能であることは、自明である。

したがって、本願の請求項1，2に係る発明は、引用文献1，2に記載された発明に基いて、当業者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により、特許を受けることができない。

- ・請求項3
- ・引用文献1－5
- ・備考

ロボットの分野において、ロボットにケーブルを配線するにあたり、回転部の回転軸の中心を中空にし、前記回転軸の中心にケーブルを通すことで、回転による影響をケーブルが受けにくい構成とすることは、引用文献3（図18等参照）、引用文献4（図1等参照）及び引用文献5（図2等参照）に記載されているように、従来周知の技術である。

してみると、引用文献1に記載された発明において、ロボット本体11に回転可能に設けられたワイヤ送給装置17にケーブルを配線するにあたり、上記従来周知の技術を参酌して、回転部に回転中空シャフトを採用して、ケーブルが回転軸の中心を通過するように配線することは、当業者であれば容易に想到し得ることである。

したがって、本願の請求項3に係る発明は、引用文献1－5に記載された発明に基いて、当業者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により、特許を受けることができない。

- ・請求項5－8
- ・引用文献1，2
- ・備考

引用文献1には、溶接ロボットにおいて、ロボット本体11上にワイヤ送給装置を配置することが記載されている（図1～4等参照）。

また、引用文献2には、溶接ロボットにおいて、ワイヤ送給装置を、第4アーム構成体34から離れた位置にオフセットして取り付けることが記載されている（図1，2等参照）。

そして、ワイヤ送給装置を多関節ロボットのどの位置に設けるかは、ロボットに望む動作及びロボットの形態（アームの数、形状、回転方向又は長さ等）等に応じて、ロボットの動作中にトーチケーブル及びワイヤ送給装置がアーム及び周

[理由 2 について]

「前記ワイヤ送給装置の取り付け位置が前記第3アームから離れた位置にオフセットされている」と記載されているが、前記「離れた位置にオフセット」が、第3アームから、どの方向（垂直方向、第3アームの長手方向、第3アームの軸線と直交する水平方向等）に離れるようにオフセットされているのか、不明瞭である。

請求項４に係る発明については、現時点では、拒絶の理由を発見しない。拒絶の理由が新たに発見された場合には拒絶の理由が通知される。

1. 実願昭61-188569号(実開昭63-95674号)のマイクロフィルム
2. 特開平8-57648号公報
3. 特開平6-315879号公報
4. 特開平7-205065号公報
5. 特開平10-175188号公報

・調査した分野

I P C	B 2 5 J	1 / 0 0 - 2 1 / 0 2
	B 2 3 K	9 / 1 2
	B 2 3 K	9 / 1 3 3

補正をされる場合には、新規事項の追加とならないように注意されると共に、補正の根拠を意見書等で示されたい。

また、特許請求の範囲に記載された構成要素には、発明の詳細な説明中で示さ

整理番号: 発送番号:313485 発送日:平成21年 5月19日 4/E

れた対応する番号も、合わせて明記されたい。

（特許請求の範囲に符号を添えることができない場合は、意見書中において、特許請求の範囲に記載された構成要素に、発明の詳細な説明中で示された対応する番号を、合わせて明記されたい。）

この拒絶理由通知の内容に関するお問い合わせ、または面接のご希望がございましたら下記までご連絡下さい。

特許審査第二部 生産機械（ロボティクス） 澁谷 麻木

TEL. 03（3581）1101 内線 3324